//Declarar librería

#include <NewPing.h>

//Definir pines de sensor

#define TRIGGER\_PIN 3 // Pin 3 del Arduino Nano // conectado a TRIGGER del

// sensor de ultrasonido

#define ECHO\_PIN 2 // Pin 2 del Arduino Nano // conectado a conectado a // ECHO del sensor de HR-SC04

//Definir el pin para el buzzer

#define BUZZER\_PIN 9

//Crear el objeto para el sensor HC-SR04

NewPing sensor(TRIGGER\_PIN, ECHO\_PIN);

void setup() {

// Inicializar el buzzer como salida

pinMode(BUZZER\_PIN, OUTPUT);

}

void loop() {

// Realizar una medición de distancia

unsigned int distancia = sensor.ping\_cm();

// Mapear la distancia a una frecuencia audible

int frecuencia = map(distancia,0, 200, 1000, 100);

// Emitir un tono con la frecuencia mapeada

tone(BUZZER\_PIN, frecuencia);

//Esperar antes de realizar la siguiente medición

delay(100);

}

//FIN DEL PROGRAMA